

YK800XG

標準仕様：大型



- アーム長 800mm
- 最大可搬質量 20kg

注文型式

YK800XG				RCX340-4									
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ/バッテリー		

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340 ▶ P.636**

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	400 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
	回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ～減速機 減速機～出力	直結			
繰り直し位置決め精度*1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		9.2 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920° / sec
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2				0.48 sec	
R軸許容慣性モーメント*3				1.0 kgm ²	
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本		
ユーザ配管 (外径)			φ6 × 3		
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm : 52 kg Z軸 400 mm : 54 kg			

*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
 *2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
 *3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
 ※自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※可動範囲は、X、Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定器具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。

<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK800XG

標準仕様

- ユーザ配線用Dサブコネクタ (1~20番使用可能)
- ユーザ配管1 (φ6黒)
- ユーザ配管2 (φ6赤)
- ユーザ配管3 (φ6青)
- 4-φ14 取付M12ボルト4本使用
- φ6 H7^{+0.012/0} 通し
- 中空径φ18
- ボールねじ給脂用穴
- マシンハーネス
- アーム旋回時最大高さ770
- ユーザツール取付範囲
- φ25 h7 -0.021
- φ55
- 平取りとR軸原点の位相関係なし
- Z軸降端メカストッパ位置
- 2面φ24 中空径φ18 断面図 A-A

オプション：ツールフランジ取付仕様

ツール取り付け用4-M4×0.7通し
 バインドネジM4長10 4個付属
 アーム下面から内部にネジが10mm以上入らない事
 ここに付くツール重量は先端質量に含めてください。

R27 (ケーブル最小曲半径)
 ケーブルは可動させないでください。

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

M4アース端子

ユーザ配管1 (φ6黒)
 ユーザ配管2 (φ6赤)
 ユーザ配管3 (φ6青)

ユーザ配線用 Dサブコネクタ (1~20番使用可能)

YK800XG Z200mmストローク仕様

YK800XG Z400mmストローク仕様

R30及び寸法100と250の角の内側領域をまたぐ動作を行うとZ軸上昇端ストッパ、ツールフランジがベースに、または、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

() 内 ツールフランジ仕様の場合

左手系動作範囲

右手系動作範囲

X軸メカストッパ位置: 132°
 Y軸メカストッパ位置: 152°